

プログラム動的入替えのための方式検討

1V-7

伊藤 健一
NTTデータ通信（株）

谷口 秀夫
九州大学 工学部

1. はじめに

近年、24時間連続のサービスをシステムに要求する声が高まっている。故障をシステムの外に見せない等の信頼性向上の研究や、保守作業開始までの時間短縮のためのリモートメンテナンス等の検討がハードとソフトの両面からなされている[1][2]。我々は、ダイナミックリンク機能（DLと略す）を利用して、サービスを実現している応用プログラム（APと略す）を動的に入替える方法について研究を進めている。既に、APを動的に入替える際の条件について報告している[3]。本稿では、プログラムを入替えるための方式検討について報告する。

2. プログラムの入替えの条件

プロセスを存在させたまま、プロセスのテキスト領域やデータ領域の一部を入替える「プロセス継続型」の入替え方法にDLを利用するためには、2つの条件がある[3]。1つは、プログラム構成に関する条件である。もう1つは、入替えの対象となるロードセグメント（LSと略す）とプロセスの位置関係による条件（表1）である。位置関係は、以下のように定義する。

未使用：入替え対象のLSを実行する前か、既に実行を終えリターンした状態。

走行中：入替え対象のLS自身を実行している状態。

呼出中：入替え対象のLSから更に他のLSを呼び出し、実行している状態。呼び出し先の処理が終了後、対象のLSに実行が戻る。

表1 位置関係による入替え条件

関係	条件
未使用	(a) 入替えたLSのアドレス解決が必要 (b) 入替えたLSの外部変数の値の保証（引き継ぎ）が必要
走行中	入替えは不可能
呼出中	(a) 入替えたLSのアドレス解決が必要 (b) 入替えたLSの外部変数の値の保証（引き継ぎ）が必要 (c) 別のLSを呼び出したアドレス（戻りアドレス）を変更しない (d) 別のLSを呼んだ関数の内部変数を変更しない

3. 入替え可能状態の把握

プロセスとLSの位置関係が前節で述べた3つのいずれの状態であるかを判定する方法が必要である。各プロセスについて、そのプログラムカウンタ（PCと略す）の値を見ることにより、それぞれのプロセスがどのLSを走行しているかは判断できる。PCが入替え対象のLSの中にあれば「走行中」である。しかし、PCを使って状態の遷移を把握することは計算機の負荷が大きくなる。例えば、命令トレースによりPCの値を常にチェックすることになってしまい、プロセスの数が増えるにつれオーバーヘッドが膨大になる。

そこで、LSの利用状態を把握するために、以下の2つのフラグを導入する。

- (1) sflag：当該LSが他のLSを呼出している数をカウントする
- (2) rflag：当該LSが他のLSから呼出されている数をカウントする

sflagは初期値0とし、プロセスが他のLSを呼出すと加算し、リターンすると減算する。つまり、フラグの値は当該LSからの呼出しの数であり、1以上なら「呼出中」のプロセスが存在する。rflagも初期値0とし、当該のLSが他のLSから呼出されると加算し、リターンしたら減算する。状態遷移の契機は以下のようになる（図1）。

- (1) rflagが加算されて、0でなくなる時
未使用 → 走行中
- (2) rflagが減算されて、0になる時
走行中 → 未使用
- (3) sflagが加算されて、0でなくなる時
走行中 → 呼出中
- (4) sflagが減算されて、0になる時
呼出中 → 走行中



図1 状態遷移とフラグ

表2 フラグによる状態把握

	フラグ状態	走行中	呼出中	入替え条件
状態1	rflag = sflag = 0	ない	ない	(a), (b)
状態2	rflag > 0, sflag = 0	ある	ない	不可
状態3	rflag = sflag > 0	ない	ある	(a), (b), (c), (d)
状態4	rflag > sflag > 0	ある	ある	不可

rflagとsflagにより、当該LSを走行中のプロセスの数(rflagからsflagを減じた値)と、他のLSを呼出しているプロセスの数(sflagの値)が把握できる。この2つのフラグにより、それぞれのLSがプロセスとどのような位置関係にあるかが、PCを利用せずに簡単に判断できる(表2)。

4. 実現方式

4.1 プロセスの制御

LSを入替える処理は、以下の3つに大きく分類できる。入替え可能状態の保持処理は、入替え処理の間に当該LSを利用するプロセスが1つも走行しないように制御すればよい。しかし、プロセスの走行を停止させることは、サービスに影響がでるため、当該LS以外を利用したプロセスの走行を許す必要がある。

(1) 入替え可能状態の保持処理

走行中の状態へ遷移するプロセスの動きを遷移の直前で停止させる。

(2) 入替え可能状態への移行処理

走行中の状態へ遷移するプロセスの動きを遷移の直前で停止させるとともに、走行中の状態のプロセスがなくなる契機を把握する。

(3) 入替え処理

OSが持つプロセス管理やメモリ管理の機能を利用して、当該LSを入替える。

4.2 LSの状態管理

LSの状態を管理するには、次の3つの処理をAPとOSで分担することが必要である。

(1) 呼出しやリターンの契機を検出する

(2) rflagやsflagの値を加算または減算する

(3) 状態が遷移したことを検出する

処理(1)は、関数呼出しをOSで検出するよりも、APの関数呼出し部分に手を加える方が実現が容易である。例えば関数名をマクロ化して、関数呼出しの前後に検出処理を行なうようにする。処理(2)は、AP、OSのどちらで行なうこと也可能であるが、APプログラムへの追加を少なくするためOSで行った方がよい。処理(3)は、入替え可能な状態への移行や保持を

行うためにプロセスを制御するため、OSで実現するべきである。従って、処理(1)はAP、処理(2)と処理(3)はOSの分担が好ましい。

4.3 LSの入替え処理

OSはLSの状態管理とともに、LSの入替えを要求システムコールにより、LSの入替え処理を行なう。入れ替えの処理方式は、入替え処理を行なう契機と、その処理を実行するプロセスコンテキストで以下のように分類できる。

(方式1) 入替え要求システムコールを発行したプロセスのコンテキスト内で、なるべく早く入替える。

(方式2) 当該LSを利用するプロセスのコンテキストになったら、なるべく早く入替える。

(方式3) 入替え要求が発生してもすぐに入替えを行なわず、当該LSが実行される直前に、当該LSを利用するプロセスのコンテキストで行う。

LSの入替え要求が発生した時の、当該LSの状態により、有効な方法が異なる(表3)。LSが「未使用」か「呼出中」の状態にあり、直ちに入替えが可能な場合には、(方式3)が有効である。一方、LSが「走行中」の状態で、直ちには入替え不可能だが、その後可能になる場合には、(方式2)が有効である。

表3 入替え方式の比較

	即実行可能		即不可能、後に実行可能	
	複雑さ	遅れ	複雑さ	遅れ
方式1	×	○	×	○
方式2	△	○	△	◎
方式3	◎	△	○	△

5. おわりに

本稿では、LSをプロセスを継続したまま入替えるときに、対象となるLSとプロセスの関係を把握する方法について提案し、それを実現するための処理について検討した。今後、基本的な入替え機能を実現し、提案方式の有効性を確認する予定である。

参考文献

- [1] Parag K. Lalal (当麻監訳) : 「フォールト・トレランス入門」、オーム社 (1988)
- [2] 萩原他:特集「フォールトトレランツ分散システム向けアルゴリズム」、情報処理、Vol. 34, No. 11, pp. 1335-1374 (1993)
- [3] 伊藤、谷口:「APの動的入替えに関する一考察」、第48回情処全国大会 (1994)